

Příloha č. 1 Smlouvy o nájmu

Technické vlastnosti předmětu nájmu

Předmětem smlouvy o nájmu je pronájem monitorovacího vozidla, souvisejících a navazujících systémů umožňujících provádění automatizované kontroly dodržování pravidel parkování, zákazů stání a zákazů zastavení včetně sběru statistických informací o obsazenosti parkovacích úseků a dalších služeb.

Součástí předmětu smlouvy o nájmu je implementace řešení dle požadavků Nájemce včetně propojení do provozovaných informačních systémů statutárního města Jihlavy, trvalá podpora Pronajímatele, pronájem 1. a případně 2. monitorovacího vozidla.

Předmět smlouvy o nájmu je koncipován jako trvalý provoz, smlouva bude uzavřena na dobu neurčitou s 12 měsíční výpovědní dobou.

Používané zkratky:

AK	automatizovaná kontrola	GNSS	Global Navigation Satellite System
AK-KR	funkce AK – sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkovišť K+R	GPS	Global Positioning System
AK-MO	funkce AK – monitoring vozidel s nečitelnou RZ, motocyklů a dalších objektů ve SP	MP	městská policie
AK-OB	funkce AK – sledování a vyhodnocování obsazenosti SP	MV	monitorovací vozidlo
AK-PA	funkce AK – sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkování	NTP	Network Time Protocol
AK-RZ	funkce AK – zjišťování vozidel ze seznamu RZ	OPSP	oznámení o PSP
AK-ST	funkce AK – sledování a vyhodnocování dodržování zákazů stání	PDF	Portable Document Format
AK-ZA	funkce AK – sledování a vyhodnocování dodržování zákazů zastavení	PO	parkovací oprávnění
API	Application Programming Interface	PSP	podezření ze spáchání přestupku
CS	centrální systém	REST-API	Representational State Transfer - API
CSV	Comma-Separated Values	RZ	registrační značka
DS	domovská stanice	SDZ	svislá dopravní značka
DZ	dopravní značení	SHP	ESRI Shapefile
EU	Evropská unie	SMJ	statutární město Jihlava
		SP	sledované polygony – geografické informace o částech uličního prostoru sledovaných prostřednictvím AK
		SP-KR	SP zaměřené na AK-KR
		SP-PA	SP zaměřené na AK-PA
		SP-ST	SP zaměřené na AK-ST
		SP-ZA	SP zaměřené na AK-ZA
		UTC	Coordinated Universal Time
		VDZ	vodorovná dopravní značka
		XML	Extensible Markup Language

Komponenty AK

1. MV
2. DS
3. CS
4. Podpora Pronajímatele

Provoz AK bude zajišťovat MP Jihlava. Provozem AK se rozumí příprava plánu AK, výběr předem definované kontrolní trasy nebo bloku tras, čas provádění AK a řízení MV. Současně MP zajistí zázemí pro DS v garáži v areálu SMJ a následné zpracování PSP a případně dalších získaných dat.

Správu AK zajistí Pronajímatel. Správou AK se rozumí zajištění provozuschopnosti AK, zajištění všech potřebných kontrol a servisů MV, zajištění bezpečnosti AK, odbornou podporu provozu AK, průběžné aktualizace a upgrade systémů AK dle okolností a obecných nebo provozních potřeb.

MV

MV je mobilní částí AK pro sběr dat o vozidlech ve SP. Skládá se ze samostatného MV a systémů MV zajišťujících provádění AK.

MV bude kategorie vozidla M (motorové vozidlo pro dopravu osob a zavazadel), resp. M1 (vozidlo, která mají nejvýše 8 míst k přepravě osob, kromě místa řidiče nebo víceúčelová vozidla). MV bude s ohledem na provoz v ulicích města v provedení malého automobilu (segment B), bude mít třídvéřovou nebo pětivéřovou karosérii, max. délka MV bude 4,0 m a max. celková šířka MV bude 1,8 m. Všechna okna MV včetně kufru budou průhledná pro snadnější orientaci řidiče. MV bude mít s ohledem na provozní potřeby hybridní pohon (kombinace elektromotoru a spalovacího motoru) a současně automatickou převodovku. SMJ nepřipouští čistě elektrický pohon vozidla, jelikož nedisponuje dostatečným zázemím pro jeho provoz.

Barva MV bude bílá. MP opatří MV při provozu svým polepem. MV bude vybaveno výstražným světlem oranžové barvy pevně spojeným s MV.

MV bude vybaveno min. těmito asistenty řidiče:

- elektronický stabilizační systém, asistent pro rozjezd do svahu a nouzový brzdový asistent, systém zmírňování rizika kolize,
- hlídání mrtvého úhlu,
- čelní a boční airbagy řidiče a spolujezdce, stropní airbagy,
- manuální nebo automatická klimatizace,
- palubní počítač,
- přední mlhová světla,
- funkce denního svícení,
- centrální zamykání s dálkovým ovládáním,
- elektricky stahovaná okénka minimálně na předních dveřích,
- elektricky ovládaná a vyhřívaná vnější zrcátka,
- nainstalovaný audiosystém s handsfree pro připojení mobilního telefonu s operačním systémem Android či iOS, ovládáním na volantu,
- zadní parkovací senzory nebo parkovací kamera.

MV musí být připraveno k provozu pouhým nastartováním, bez další interakce obsluhy (vyjma případného odpojení kabeláže systémů MV). O případně připojené kabeláži musí být řidič MV informován.

Řidič je při přístupu do MV a spuštění systémů MV jednoznačně identifikován, spuštění systémů MV je podmíněno příslušným oprávněním identifikované osoby – řidiče. Při přebírání MV řidič provede proceduru – kontrola funkcí MV, záznam fyzického stavu MV a jeho komponent, dokumentace MV. K uskutečnění procedury bude sloužit mobilní telefon, který bude součástí vybavení MV. Prostřednictvím mobilního telefonu MV bude možné kontaktovat řidiče hlasovým voláním kdykoliv během provozu MV.

Systémy MV poskytnou řidiči MV informace o trase MV, navigace bude umístěná v zorném poli řidiče. Řidiči MV:

- je trasa stanovena předem prostřednictvím subsystému pro plánování směn a tras MV;
- pakliže trasa není stanovena, může řidič provést i ruční volbu vybrané trasy.

Řidič MV jinak nemá možnost ovlivňovat jakékoliv další funkce systémů MV. Systémy MV však řidiči MV musí předávat informace, zda fungují správně – pakliže nikoliv, pak systémy MV musí řidiči indikovat závadu a vybídnout jej k akci (např. pokyn k návratu do DS a informování Pronajímatele).

Pronajímatel zajistí školení řidičů MV zaměřené na obsluhu MV. Při zahájení provozu každého MV bude proškolen až 6 řidičů MV, každý rok provozu pak budou zajištěna vstupní školení až 3 dalším řidičům každého MV (přirozená obměna týmu řidičů MV). Školení řidičů MV Pronajímatel zajistí také při jakékoliv významné změně systémů MV nebo funkcí MV.

Pronajímatel zabezpečí všechny provozní potřeby MV – např. servis, pneumatiky, pojištění, poplatky, telekomunikační a jiné poplatky apod. Součástí poptávky nejsou pohonné hmoty, provozní kapaliny, základní čištění MV, elektrická energie, řízení MV a případné pokuty za přestupky. Vlastníkem a provozovatelem MV bude Pronajímatel.

Předpoklad měsíčního nájezdu jednoho MV je cca 4 000 km.

Předmětem smlouvy o nájmu je primárně 1. MV.

Zabezpečení provozu 2. MV Pronajímatelem bude Předmětem nájmu v případě požadavku Nájemce na jeho zavedení. K zabezpečení provozu 2. MV nedojde dříve než za 9 měsíců od zavedení provozu 1. MV a jeho zabezpečení bude požadováno nejpozději do 90 kalendářních dní ode dne doručení výzvy zaslané Nájemcem Pronajímateli.

Výše uvedené požadavky se týkají každého MV.

Systémy MV

Systém MV budou:

1. Průběžně pořizovat dokumentaci, a to autonomně bez zásahu řidiče nebo spolujezdce a bez ohledu na provozní stav samotného MV. Účinnost AK může být snížena zhoršenými povětrnostními a světelnými podmínkami nebo při sněžení, dešti či krupobití, nicméně rozlišení kvality dokumentace RZ bude beze změny.
2. Průběžně vyhodnocovat pořízená data podle funkcí AK.
3. Průběžně odstraňovat pořízená data, u kterých není PSP.

Veškeré technologie AK umístěné vně nebo uvnitř MV budou certifikovány:

- Komponenty střešní nástavby MV dle zkoušky střešního nosného setu s kamerami a majákem dle ISO / PAS 11154: 2006 – par. 5.3.4. „City Crash Test“ – ATEST 8SD.
- Celkové řešení z hlediska elektromagnetické kompatibility a elektrické bezpečnosti) – dle ČSN 33 1500, ČSN 33 2000-6 ed.2 – provozně způsobilé a schopné bezpečného provozu dle platných ČSN.
- Technické osvědčení samostatného technického celku, dle Ministerstva dopravy ČR.
- Zařízení musí mít výrobní štítek, ke kterému se váže schválení příslušnou zkušebnou.

Instalace kamerového systému musí odpovídat podmínkám výrobce vozidla s ohledem na nejvyšší povolené zatížení střechy MV.

Napájení systémů MV musí být řešeno tak, aby splňovalo technické specifikace pro provoz vozidla. Nesmí dojít k náhodnému odpojení systémů MV od napájení vozidla. Napájení vozidla umožní provoz systémů MV a min. 12 hodin bez přestávky. Pokud montáž napájení systémů MV vyžaduje certifikaci výrobce vozidla, tak tuto musí zajistit Pronajímatel.

Případné počítače nebo servery umístěné uvnitř MV budou v nárazuvzdorném provedení a budou umístěny a zabezpečeny tak, aby neohrožovaly bezpečnost posádky MV a silničního provozu. Veškerá data budou zajištěna tak, aby nemohlo dojít ke zneužití nakládání dat z hlediska ochrany osobních údajů. K ochraně osobních údajů bude použit hardware klíč a šifrování. K systémům v MV nesmí být možné připojit se jakýmkoliv neautorizovaným přenosným datovým médiem. V rámci ochrany dat je požadována certifikace. Systémy MV musí zaručit uchování průběžně sbíraných dat po dobu min. dnů pro případ poruchy návazných systémů AK.

Systémy MV budou vybaveny GNSS systémem (GPS nebo Galileo) a dalšími potřebnými čidly pro zpřesnění polohy MV i sledovaných vozidel ve SP, tak aby bylo průkazné místo (poloha) a čas pořízení záznamu. Přesnost systémů určování polohy MV i vozidel ve SP bude průměrně min. 0,5 m se zvláštním zřetelem k podmínkám městské zástavby.

Přesnost určování polohy MV i vozidel ve SP bude zpřesňována jednou nebo více z následujících možností:

- inerciální navigační systém pro určování změn pohybu MV, gyroskop v MV,
- zpřesnění polohy pomocí napojení na externí systémy,
- zpřesnění pozice pomocí korekčních stanic.

Přesnost času bude zajištěna prostřednictvím systému přesného času NTP – všechny komponenty musí mít synchronizovaný čas na čas s GNSS, s maximální vzájemnou odchylkou do 10 ms.

Systémy MV budou schopny provádět snímání a vyhodnocování informací v terénu kteroukoliv denní či noční dobu při jízdě běžnou rychlostí do min. 50 km/hod., a to za jakýchkoliv i za ztížených světelných, teplotních a povětrnostních podmínek běžných v městském prostředí (např. déšť, vítr, sníh, mráz, mlha, ostré slunce, protisvětlo, šero, tma, horko apod.) včetně jejich náhlých změn. Pro noční režim bude systém MV vybaven přísvitkem.

Systémy MV budou odolné pro provoz na komunikacích ve zhoršeném stavu (např. nerovná dlažba, výtlučky asfaltového povrchu, horší stav kanalizačních poklopů a vpustí, příčné prahy, zvýšené plochy a retardéry apod.). Systém MV umožní snímání až do vzdálenosti min. 8 m, a to v rozsahu min. 180 stupňů kolem MV ve směru jízdy. Systémy MV musí fungovat i v případě couvání MV.

Na správnou funkci systémů MV pak bude možné dohlédnout během jízdy MV také prostřednictvím vzdálené správy AK ze strany Pronajímatele a SMJ.

Systémy MV v základním nastavení budou snímat a vyhodnocovat při jakémkoliv pohybu mimo DS, ať už je či není zadána trasa.

DS

DS je technologie zajišťující nahrávání dat do MV, stahování dat z MV, dobíjení technologie MV a vzdálenou správu MV. DS současně zajistí správu a servis systémů MV, také převzetí a uchování prvotně zpracovaných dat z terénu pro další zpracování.

Prostory pro DS zajistí SMJ ve vlastních prostorách na adrese Křížíkova 10, Jihlava. K dispozici je krytá a uzamykatelná garáž půdorysného rozměru 2,50 x 4,80 m s vjezdem šířky 2,40 m a výšky 1,90 m. V garáži je k dispozici přívod elektrické energie min. 230 V/16A a dostupná je zde zásuvka RJ45 s přenosovou rychlostí až 1Gb/s (1x veřejný internet, 1x přímá linka na server). Přístup fyzických osob do garáže je řízen SMJ.

V DS Pronajímatel zaručí:

- přenosy z MV bez ztráty dat a nutných zásahů obsluhy při případném odpojení systémů MV v průběhu přenosu, navázání při dalším připojení,
- zařízení pro informování řidiče MV o stavu připojení MV a probíhajících akcích, možnost ovládání technologie bez závislosti na stavu MV (připravenosti k jízdě – nastartování),
- přenosy dat, update řídicích dat a správa systému AK musí být umožněna v místě parkování v klidovém režimu MV (bez nastartování),
- automatický update řídicích dat v MV v době připojení,
- přenosy dat nesmí být řešeny přenosem fyzického média,
- nakládání s daty dle pravidel GDPR.

Pronajímatel specifikuje další požadovanou součinnost SMJ pro technické zajištění DS.

V případě oznámení SMJ o zájmu zprovoznit 2. MV určí SMJ další nebo jiné prostory pro DS s obdobnými technickými parametry.

CS

CS bude zahrnovat informační systém pro plnou obsluhu AK.

1. Subsystem pro plánování směn a tras MV.
2. Subsystem pro zpracování dat z terénu do podoby OPSP.
3. Zabezpečené webové rozhraní pro nahlížení na data AK – možnost automatizovaného stahování přes protokol https nebo sftp, které bude zabezpečeno pomocí přihlašovacích údajů.
4. Manažerské přehledy – zabezpečené webové rozhraní se základními informacemi o provozu MV, objemy zpracovaných dat systém AK včetně počtu OPSP, typech PSP, zamítnutých PSP včetně důvodů, a to v členění po jednotlivých dnech a trasách s možností libovolně filtrovat záznamy.

Subsystem pro plánování směn a tras MV bude obsluhu MP umožňovat naplánovat provoz MV. Vstupem jsou časové možnosti řidičů MV, existující trasy a bloky tras s obvyklou délkou jejich trvání a požadavky na přestávky a přerušení jízd MV.

Subsystém navrhne pro vstupní data optimální podobu plánu tras s ohledem na:

- rovnoměrné opakování průjezdu jednotlivými trasami,
- získání rovnoměrně rozložených dat AK-OB z co nejvíce dní v týdnu a denních či nočních dob
- a zaměření na úseky s vyšší mírou PSP.

Trasy budou plánovány v níže definovaných blocích tras. Výstupem je návrh směn a tras, který se rovnou přenáší na ovládací panel MV, prostřednictvím něhož řidič MV pouze potvrzuje zahájení předem naplánované trasy.

Subsystém pro zpracování dat z terénu do podoby OPSP bude obsluhuje MP umožňovat (po návratu MV do DS a primárním zpracování získaných dat) zpracovat data do podoby OPSP pro AK-PA, AK-ST, AK-ZA nebo AK-KR:

- vybrat nejvhodnější snímek stojícího nebo zastaveného vozidla ve SP z každé sady snímků každého z průjezdů,
- ověřit RZ automaticky zpracovanou AK s výřezy RZ,
- vybrat nejvhodnější snímek lokální DZ nebo každé ze zónových DZ pro každou skupinu PSP,
- v případě zamítnutí PSP vybrat důvod zamítnutí, případně zadat poznámku k zamítnutí.

Zabezpečené webové rozhraní pro nahlížení na data AK bude mít několik částí pro nahlížení a práci s daty AK, min. v rozsahu:

1. Řídicí data AK – minimálně aktuálně používané linie uliční sítě, body tras, SP, DZ.
2. Provozní data AK – uskutečněné trasy v dělení po jednotlivých dnech
 - a. přehled minimálně název trasy, start, cíl, počet zaznamenaných aut,
 - b. podrobný průběh trasy minimálně v podobě geografických dat zaznamenávajících trasu MV, zaznamenaná vozidla ve SP a podrobný průběh monitoringu.
3. Výstupy AK – po jednotlivých dnech získaná data:
 - a. AK-OB ve formátu SHP i CSV,
 - b. export PSP (AK-PA, AK-ST, AK-ZA, AK-KR) ve formátu geografických dat i CSV,
 - c. export zpracovaných OPSP (AK-PA, AK-ST, AK-ZA, AK-KR) ve formátu geografických dat, CSV i PDF,
 - d. exporty databáze PO platných ke konkrétnímu dni ve formátu CSV,
 - e. exporty hledaných RZ vzniklých při AK-RZ za jednotlivé měsíce,
 - f. exporty výstupů AK-MO pro analýzu identifikovaných objektů.

Podpora Pronajímatele

Podpora Pronajímatele:

1. Zajištění kompletního technického a SW chodu AK.
2. Přebírání řídicích dat průběžně vytvářených městem, jejich implementace do AK, aktivní návrhy na optimalizaci řídicích dat a provozu AK.
3. On-line sledování provozu MV.
4. Průběžná aktualizace a vylepšování funkcí s ohledem na průběh poskytované služby.

Funkce AK

1. Sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkování (AK-PA).
2. Sledování a vyhodnocování dodržování zákazů stání (AK-ST).
3. Sledování a vyhodnocování dodržování zákazů zastavení (AK-ZA).
4. Sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkovišť K+R (AK-KR).
5. Sledování a vyhodnocování obsazenosti SP (AK-OB).
6. Zjišťování vozidel ve SP ze seznamu RZ (AK-RZ).
7. Monitoring vozidel ve SP s nečitelnou RZ, motocyklů a dalších objektů ve SP (AK-MO).

AK bude probíhat po jednotlivých trasách s dobou záznamu do cca 30 minut s tím, že na každé trase budou pořizeny a vyhodnoceny záznamy všech vozidel, která zastavila či stojí na předem definovaných místech ve veřejném prostoru – SP. Sledování se bude týkat všech typů motorových vozidel včetně motocyklů.

Sledování bude prováděno na všech typech parkování, stání a zastavení, tj. kolmém, šikmém i podélném. Dále se sledování bude týkat všech RZ ze zemí EU, Schengenského prostoru, Spojeného království Velké Británie a Severního Irska, Irska, Ukrajiny, Moldavské republiky, Srbské republiky, Kosovské republiky, Republiky Severní Makedonie, Černé Hory, Bosny a Hercegoviny, Běloruské republiky a Ruské federace, a to ve všech variantách jejich provedení. Přesnost čtení viditelných a nezakrytých reflexních RZ bude min. 95 % a spolehlivost nalezení RZ volně parkujících vozidel ve SP min. 90 %.

V jednom místě mohou být sledovány dva a více SP s různými pravidly pro různé dny v týdnu nebo denní dobu. Platnost daného pravidla je vyjádřena v attributech SP.

Vyhodnocování AK-PA, AK-ST, AK-ZA, AK-OB, AK-KR a AK-MO je možné až v rámci následného zpracování po návratu MV do DS (off-line režim). Vyhodnocování AK-RZ je nutné provádět během jízdy MV (on-line režim). Vyhodnocení je prováděno nad všemi daty sebranými MV v terénu.

AK-PA

Předmětem funkce AK-PA je sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkování ve SP-PA, tedy ověření, že vozidlo stojící v SP-PA disponovalo v čase stání platným a správným PO. AK vytvoří případné PSP na základě dvou záznamů vozidla stojícího ve SP-PA.

Kontrola PO bude provedena přes REST-API databáze PO EasyPark Smarthub, a to buď ověřením každé zaznamenané RZ (on-line režim) nebo stažením celé databáze PO a následným vyhodnocením (off-line režim). Vyhodnocení bude provedeno podle podrobných pravidel uvedených v příloze č. 1.

SP-PA mohou mít lokální DZ (např. SDZ IP13c Parkoviště s parkovacím automatem + E13 Text ad.) nebo zónové DZ (např. SDZ IZ8a Zóna s dopravním omezením s IP13c Parkoviště s parkovacím automatem + E13 Text ad.), vždy doprovázené VDZ V10g Omezené stání. Umístění DZ je provedeno dle příslušné legislativy a pravidel.

AK-ST

Předmětem funkce AK-ST je sledování a vyhodnocování dodržování zákazů stání ve SP-ST. AK vytvoří případné PSP na základě dvou záznamů vozidla stojícího v SP-ST. Vyhodnocení bude provedeno podle podrobných pravidel uvedených v příloze č. 2.

SP-ST mohou mít lokální DZ (např. SDZ B29 Zákaz stání ad.) nebo zónové DZ (např. SDZ IZ8a Zóna s dopravním omezením s B29 Zákaz stání, SDZ IZ5a Obytná zóna ad.), případně VDZ (např. VDZ V12a Žlutá klikatá čára, V12d Zákaz stání ad.). Umístění DZ je provedeno dle příslušné legislativy a pravidel.

AK-ZA

Předmětem funkce AK-ZA je sledování a vyhodnocování dodržování zákazů zastavení ve SP-ZA. AK vytvoří případné PSP na základě jednoho, případně dvou záznamů vozidla zastaveného ve SP-ZA. Vyhodnocení bude provedeno podle podrobných pravidel uvedených v příloze č. 3.

SP-ZA mohou mít lokální DZ (např. SDZ B28 Zákaz zastavení ad.) nebo zónové DZ (např. SDZ IZ8a Zóna s dopravním omezením s B28 Zákaz zastavení ad.), případně VDZ (např. VDZ V12c Zákaz zastavení, V13 Šikmé rovnoběžné čáry, V14 Jízdní pruh pro cyklisty ad.). Umístění DZ je provedeno dle příslušné legislativy a pravidel.

AK-KR

Předmětem funkce AK-KR je sledování a vyhodnocování dodržování pravidel parkovišť K+R ve SP-KR. AK vytvoří případné PSP na základě dvou záznamů vozidla stojícího ve SP-KR. Vyhodnocení bude provedeno podle podrobných pravidel uvedených v příloze č. 4.

SP-KR mohou mít lokální DZ IP13e Parkoviště K+R doplněnou DZ E13 Text. Umístění DZ je provedeno dle příslušné legislativy a pravidel.

AK-OB

Předmětem funkce AK-OB je sledování a vyhodnocování obsazenosti všech SP. Do AK-OB vstupují všechny SP, u kterých MV projelo podél celého SP, a to i vícekrát v průběhu jednoho dne. Pokud na jedné trase dochází k více projetím kolem jednoho SP, budou tyto údaje sdruženy do jednoho záznamu obsazenosti (to neplatí pro záznamy ze dvou průjezdů téže trasy, např. při AK-PA nebo AK-ST, kdy tyto záznamy budou uvedeny odděleně).

Výstupem AK-OB je za každý den činnosti soubor formátu CSV obsahující pro jednotlivé SP:

1. Označení SP.
2. Kapacita SP – převzatá ze SP z atributu parkingplacescount.
3. Datum a čas prvního záznamu v SP, případně pokud byl SP prázdný, pak datum a čas průjezdu kolem SP.
4. Počet zaznamenaných vozidel – počet stojících vozidel zaznamenaných ve SP.
5. Spolehlivost – odhad spolehlivosti načtených dat na základě vnitřních a vnějších aspektů AK pro konkrétní průjezd. Na základě spolehlivosti bude na straně SMJ dopočítána skutečná obsazenost SP.

AK-OB může být realizována též mimo stávající oblasti parkování – např. pro potřeby monitoringu obsazenosti v plánovaných oblastech parkování. Pro takové potřeby SMJ zpracuje návrh řídicích dat a Pronajímatel zajistí jejich implementaci do systému AK. Pronajímatel na těchto trasách rovněž zajistí prostřednictvím systémů AK měření šířky reálných průjezdních profilů (mezi pevnými překážkami, např. mezi parkujícími auty, stavbami, stožáry či jinými objekty). Ve výstupních datech Pronajímatele předá SMJ mj. úseky, na nichž jsou průjezdné profily užší než 6,0 m a než 3,0 m.

AK-RZ

Předmětem funkce AK-RZ je on-line sledování RZ v terénu, jejich porovnání s databází hledaných RZ a v případě nalezení shody okamžité reportování směrem k MP.

Databáze hledaných RZ se bude skládat ze tří zdrojů:

1. Pátrání po vozidlech a RZ – on-line databáze provozovaná Policií ČR, která umožňuje na základě zadané RZ zjistit, zda je RZ v aktivní pátrací evidenci Policie ČR.
2. Databáze RZ, která je součástí systému AK a vznikne na základě ručního zadání MP.
3. Databáze RZ, která je součástí systému AK a vznikne automaticky tak, že její součástí bude každá RZ, která v posledních 12 měsících má systémem AK zpracováno více jak deset PSP.

Okamžité reportování směrem k MP bude formou SMS odeslaných na max. 3 stanovená telefonní čísla ve tvaru: „AK našla hledanou RZ 1A23456, ulice ULICE, polygon WWXYZ, čas DD.MM.RRRR, HH.MM, zdroj X“, kde

- 1A23456 označuje hledanou RZ
- ULICE označuje název ulice (SP, atribut street)
- WWXYZ označuje SP (SP, atribut code)
- DD.MM.RRRR, HH.MM označuje datum a čas nalezení RZ
- X je zdrojová databáze hledané RZ (v případě nalezení ve více databázích oddělit čárkou)
 - 1 = Pátrání po vozidlech a RZ Policie ČR,
 - 2 = ruční databáze RZ
 - 3 = automatická databáze RZ

AK-MO

Předmětem funkce AK-MO je monitoring vozidel s nečitelnou RZ a dalších objektů ve SP.

Detekované objekty AK předá ve formě snímků na další ruční zpracování a následné řešení MP. AK může pro ruční zpracování doporučit typ detekované objektu (např. vozidlo s nečitelnou RZ, vozidlo bez RZ, motocykl, odpadová nádoba, jiný objekt). V případě, že bude detekovaný objekt vyhodnocen jako vozidlo (při ručním zpracování nebo automatizovaným zpracováním AK), bude zpětně započítán do výstupů AK-OB.

Obsah dokumentace OPSP

AK vytvoří dokumentaci OPSP ve formátech PDF/A a XML.

Podkladem pro vytvoření dokumentace OPSP budou dvě sady (v případě AK-ZA případně jedna sada) snímků sledovaného vozidla pro každý průjezd MV. Z každé sady bude možné automaticky nebo ručně vybrat nejvhodnější snímek pro další použití.

Součástí veškeré fotodokumentace bude minimálně přesný datum a čas, označení SP, ulice a souřadnice. Tyto údaje budou součástí snímku.

Podrobný obsah dokumentace OPSP ve formátu PDF je uveden v příloze č. 5.

Řídící data

SMJ disponuje základními řídicími daty AK, která postupně rozvíjí a upravuje. Pronajímatel tato řídicí data bude pravidelně přebírat (s frekvencí alespoň jednou denně) a bude podle nich provádět podrobné nastavení AK a provozu MV včetně jeho systémů. SMJ může řídicí data měnit, a to o své vůli, případně na základě doporučení Pronajímatele. Změny v řídicích datech vyhodnotí Pronajímatel. Pronajímatel provede úpravu podrobného nastavení AK jako součást podpory Pronajímatele.

Trasy

SMJ má připravené trasy MV. Trasy jsou dvou druhů, jednak trasy pro snímání zónového DZ a pak trasy pro snímání SP. Trasy jsou rozdělené do bloků, ve kterých MV nejprve jednou projede trasu pro snímání zónového DZ a následně vždy dvakrát projíždí několik tras pro snímání SP.

Přehled tras MV k 23. 9. 2024:

Blok	Název trasy	Typ trasy	Délka trasy (cca km)*	Min. čas trasy (h:min)*
1			35,9	3:30
	JI-019	zónová	3,2	0:12
	JI-011	snímací	3,7	0:22
	JI-012	snímací	3,3	0:22
	JI-013	snímací	3,7	0:22
	JI-014	snímací	4,0	0:22
2			32,8	2:00
	JI-039	zónová	6,0	0:20
	JI-031	snímací	6,0	0:22
	JI-032	snímací	5,9	0:22
3			53,4	3:30
	JI-519	zónová	3,7	0:12
	JI-521	snímací	5,5	0:22
	JI-522	snímací	5,8	0:22
	JI-523	snímací	5,6	0:22
	JI-524	snímací	5,5	0:22
4			39,4	3:00
	JI-509	zónová	7,0	0:25
	JI-511	snímací	4,8	0:22
	JI-531	snímací	4,7	0:22
	JI-541	snímací	4,9	0:22

* V součtu délky a času bloku je zónová trasa napočítána 1x, snímací trasa 2x, připočítána je rezerva 10 % na přejezdy.

Lze předpokládat drobné úpravy stávajících tras. Rovněž lze předpokládat vytváření nových tras, předpoklad je cca 15 nových tras ročně.

Trasy jsou definovány prostřednictvím bodů umístěných na liniích OpenStreetMap.

K 23. 9. 2024 SMJ mělo k dispozici 1 013 bodů tras.

Min. struktura atributů bodů tras:

- globalid – jednoznačný identifikátor bodu
- idroute – jednoznačný identifikátor trasy
- ordernum – pořadí bodu na trase
- název – označení trasy
- stav prvku – výběr
 - Návrh
 - Stávající
 - Zrušený
- validfrom – označuje datum a čas začátku platnosti bodu; pokud není vyplněno, platí bez omezení
- validto – označuje datum a čas konce platnosti bodu; pokud není vyplněno, platí bez omezení

SP

SMJ má připravené SP. Pronajímatel zajistí v rámci AK sledování stojících nebo zastavených vozidel v těchto SP a jejich vyhodnocení podle typu SP. SP jsou různé pro sledování AK-ZA, AK-ST, AK-ZA, AK-KR a současně AK-OB.

SP jsou definovány prostřednictvím polygonů.

K 23. 9. 2024 SMJ mělo k dispozici 1 512 polygonů SP.

Min. struktura atributů SP:

- verze – interní označení verze SP
- stav prvku – výběr
 - Návrh
 - Stávající
 - Zrušený
- district = Jihlava
- code – jednoznačné označení SP ve tvaru WWXXYZ, kde
 - WW je označení oblasti
 - XX je označení ulice
 - YZ je označení SP, kde Y obvykle označuje sectionitemcategory
- level – označení úrovně SP, v místě překryvu více SP je vyhodnocován vždy SP s nejvyšší hodnotou level, relevantní hodnoty od 1 do 8
- sectionitemcategory – označení druhu SP
 - 1 = režim parkování 1 rezidentní (modrý)
 - 2 = režim parkování 2 návštěvní (oranžový)
 - 3 = režim parkování 3 střednědobý (fialový)
 - 4 = zákaz zastavení
 - 5 = zákaz stání
 - 6 = vyhrazené stání
 - 7 = K+R
 - 9 = pouze monitoring obsazenosti
- parkingplacescount – počet parkovacích míst ve SP
- parkingtype – označení typu SP
 - 1 = podélné stání
 - 2 = kolmé stání
 - 3 = šikmé stání
- street – název ulice
- codearea – označení tarifu SP ve formátu YXX, kde Y označuje režim parkování a XX označuje oblast parkování

- validfrom – označuje datum a čas začátku platnosti SP u pro vyhodnocování; pokud není vyplněno, platí bez omezení
- validto – označuje datum a čas konce platnosti SP pro vyhodnocování; pokud není vyplněno, platí bez omezení
- relevantdays – označuje dny v týdnu, ve které je SP platný, hodnoty jsou odděleny středníky; pokud není vyplněno, platí pro všechny dny v týdnu
 - 1 = pondělí
 - ...
 - 7 = neděle
- relevanttimefrom – označuje čas začátku platnosti SP; pokud není vyplněno, platí od 0.00
- relevanttimeto – označuje čas konce platnosti SP; pokud není vyplněno, platí do 23.59, pokud je relevanttimeto menší než relevanttimefrom, platí SP od 0.00 do relevanttimeto a následně od relevanttimefrom do 23.59
- globalid – jednoznačný identifikátor polygonu
- ID značky – označení lokální DZ, která se vztahuje ke SP
- ID značek zóny – označení zónových DZ, které se vztahují ke SP, hodnoty jsou odděleny středníky

Samostatnou vrstvou SP jsou tzv. Zábory a hromadná parkování. Jedná se o dočasné SP, v jejichž rámci je stanoven zábor nebo je předem uhrazené hromadné parkování. Tyto dočasné SP platí nad všemi výše uvedenými SP.

Možné atributy těchto SP jsou min.:

- code – číslo rozhodnutí o záboru
- level = vždy 9
- sectionitemcategory = 4, 5 nebo 9
- street
- validfrom – vždy vyplněno
- validto – vždy vyplněno
- globalid
- ID značky – případně označuje přenosnou dopravní značku umístěnou u dočasného SP

V případě dočasných SP se sectionitemcategory = 4 resp. 5 se vyhodnocuje AK-ZA resp. AK-ST. Ve všech případech se vyhodnocuje AK-OB a AK-RZ.

DZ

SMJ má připravené DZ relevantní pro AK. Jedná se o DZ následujících typů:

- B28 Zákaz zastavení
- B29 Zákaz stání
- IP13c Parkoviště s parkovacím automatem
- IP13e Parkoviště K+R
- IZ5a Obytná zóna
- IZ8a Zóna s dopravním omezením

DZ jsou definovány prostřednictvím bodů.

K 23. 9. 2024 SMJ mělo k dispozici 760 bodů relevantních DZ.

Min. struktura atributů DZ:

- kód značky – označení DZ pro propojení na SP / ID značky nebo SP / ID značek zóny
- typ značky – označení typu DZ
- popis – název DZ
- globalid – jednoznačný identifikátor bodu
- popis značky (automaticky) – automaticky generovaný text pro uvedení do OPSP do pole <DZ>

Popis propojení AK

Propojení na řídicí data

Řídicí data jsou dostupná online pomocí rozhraní ArcGIS REST API a datového formátu JSON. Dokumentace k tomu rozhraní je dostupná na <https://developers.arcgis.com/rest/>.

K dispozici jsou tímto způsobem prostorová data:

- trasy,
- streetnet – uliční síť,
- SP,
- dočasné SP,
- DZ,
- úseky z pasportu komunikací – pro potřeby vizualizace aktuálního DZ do mapové části OPSP je možné využít OGC WMS z aktuálního pasportu komunikací.

Propojení na databázi PO

SMJ disponuje databází PO v podobě produktu EasyPark Smarhub.

EasyPark Smarhub je cloudovým řešením, které propojuje ostatní komponenty prostřednictvím aplikačních integračních rozhraní (REST-API) a shromažďuje informace o PO. SMJ poskytne poskytovateli bezprostředně po uzavření smlouvy podrobný popis REST-API. Poskytovatel zajistí zapracování tohoto REST-API do svého systému.

EasyPark Smarhub disponuje dvěma základními REST-API relevantními pro Pronajímatele AK.

1. Check Active parking API – slouží pro kontrolu aktivních (probíhajících) PO, tedy primárně k aktuální kontrole (s možností nastavit časové tolerance). Je možné vyhledávat podle registrační značky, čísla oblasti a superzóny. Datum a čas je vždy aktuální datum a čas (není možné nastavit minulá nebo budoucí data). Navíc odpověď obsahuje časy jak v UTC, tak v místním časovém pásmu, aby se předešlo problémům s převodem časových razítek.
2. Export Parking API – slouží pro sdílení všech PO evidovaných v databázi PO s třetí stranou, primárně buď pro účely reportingu nebo pro extrakci dat. Sekundárně lze použít pro export všech PO a jejich následné porovnání s daty získanými v terénu. API podporuje export všech PO bez ohledu na zdroj.

Min. struktura atributů v dotazu vyslaném směrem k Check Active parking API:

- licenseNumber – RZ
- areaNo – ve formátu YXX, kde Y označuje režim parkování a XX označuje oblast parkování

Min. struktura atributů v odpovědi získané prostřednictvím Check Active parking API:

- transactionId – unikátní identifikátor
- licenseNumber – RZ
- startDateUTC – datum a čas zahájení PO v UTC
- startDateLocal – datum a čas zahájení PO v lokálním čase
- endDateUTC – datum a čas ukončení PO v UTC
- endDateLocal – datum a čas ukončení PO v lokálním čase
- areaNo – ve formátu YXX, kde Y označuje režim parkování a XX označuje oblast parkování
- sourceParkingSystem – zdrojový systém PO

Min. struktura atributů v dotazu vyslaném směrem k Export Parking API:

- operatorId – předaný identifikátor tazatele
- from – datum a čas v UTC počátku exportu
- to – datum a čas v UTC konce exportu

Min. struktura atributů v odpovědi získané prostřednictvím Export Parking API:

- parkingId – unikátní identifikátor
- areaNo – ve formátu YXX, kde Y označuje režim parkování a XX označuje oblast parkování
- startDate – datum a čas zahájení PO v UTC
- endDate – datum a čas ukončení PO v UTC
- licenseNumber – RZ
- sourceSystem – zdrojový systém PO

SMJ, resp. provozovatel databáze PO je oprávněn změnit toto REST-API. SMJ oznámí nové REST-API směrem k Pronajímateli nejméně 1 kalendářní měsíc před datem a časem účinnosti nového REST-API. Pronajímatel má povinnost zapracovat nové REST-API do svého systému, a to ke dni a času účinnosti REST-API. Do data a času účinnosti nového REST-API musí Pronajímatel zabezpečit provoz podle původního REST-API.

Propojení na IS VERA

Dokumentace OPSP bude předána do VERA, informačního systému SMJ přes definované rozhraní prostřednictvím PDF/A a XML.

Externí systém se napojuje pod lustrující osobou (pracovník Městské policie) na spisovou službu a ukládá data, která jsou po odsouhlasení zasílána do IS Radnice VERA ke zpracování v Přestupkové agendě. Probíhají tedy dva paralelní procesy, kdy jeden zapíše data do spisové služby a druhý uloží data ke zpracování Přestupkovou agendou.

Pro napojení je využíváno aktuální rozhraní WS dle Národního standardu pro elektronické systémy spisových služeb. Založení spisu je nutné si dohodnout dle očekávaného počtu přestupků, tak aby spis za určené období (týden/měsíc/čtvrtletí) nepřesáhl rozumnou velikost. Spis bude v budoucnu generován ve formě SIP balíčku pro digitální skartační řízení a není rozumné, aby obsahoval příliš velké množství dokumentů (maximálně nižší jednotky tisíců dokumentů).

Do spisu budou zakládány při tvorbě vlastní dokumenty, které budou obsahovat všechny soubory zasílané paralelním procesem ke zpracování Přestupkové agendě. Počet a formát souborů závisí na Pronajímateli, ale vždy je zde XML soubor s daty přestupku a soubor PDF/A se stejnými daty v lidsky čitelném formátu. Dokument je vypravován způsobem vypravení založeno do spisu (metody a jejich hodnoty jsou popsány v samostatném dokumentu) a může být hned vyřízen.

Min. struktura elementů XML souboru:

- | | | |
|------------------------|-------------------|--------------------------|
| ▪ Prestupek | ▪ CasOd | ▪ Ustanoveni2 |
| ▪ DosloOd | ▪ CasDo | ▪ ... |
| ▪ SkutkovaPodstata | ▪ Obec | ▪ CisloJednaciOdesilatel |
| ▪ Soubor | ▪ ObecCast | ▪ e |
| ▪ PredProjMistoReseni | ▪ Ulice | ▪ Cislo |
| ▪ VyrizujeStraznik | ▪ CisloPopisne | ▪ Paragraf |
| ▪ ProjednaniDatum | ▪ CisloOrientacni | ▪ Odstavec |
| ▪ ProjednaniCisJednaci | ▪ GpsOd | ▪ Pismo |
| ▪ DatumOd | ▪ GpsDo | ▪ Bod |
| ▪ DatumDo | ▪ Ustanoveni1 | |

Příloha č. 1 Pravidla vyhodnocení dodržování pravidel parkování

SP obsahují atribut sectionitemcategory. Validní hodnoty atributu sectionitemcategory pro AK-PA jsou 1, 2, 3.

SP dále obsahují atribut codearea ve formátu YXX, kde Y označuje režim parkování a XX označuje oblast parkování.

Režim parkování může nabývat hodnot:

- 1 = režim parkování 1 rezidentní (modrý)
- 2 = režim parkování 2 návštěvnický (oranžový)
- 3 = režim parkování 3 střednědobý (fialový)

Oblast parkování může nabývat různých hodnot, označuje číselný identifikátor zavedených oblastí parkování. Např. k 23. 9. 2024 byly k dispozici tyto oblasti parkování:

- 01 = oblast parkování 01 centrum
- 02 = oblast parkování 02 Tyršova
- 03 = oblast parkování 03 Havlíčkova jih
- 04 = oblast parkování 04 U Městského nádraží
- 05 = oblast parkování 05 Úvoz
- 32 = oblast parkování 32 Křížíkova
- 51 = oblast parkování 51 Fibichova
- 52 = oblast parkování 52 U Pivovaru
- 53 = oblast parkování 53 Ke Skalce
- 54 = oblast parkování 54 U Hřbitova
- 55 = oblast parkování 55 Zborovská
- 57 = oblast parkování 57 Ladova
- 59 = oblast parkování 59 kpt. Jaroše

Např.:

- codearea 101 tedy označuje oblast parkování 01 centrum, režim parkování 1 rezidentní (modrý),
- codearea 202 označuje oblast parkování 02 Tyršova, režim parkování 2 návštěvnický (oranžový),
- codearea 303 označuje oblast parkování 03 Havlíčkova jih, režim parkování 3 střednědobý (fialový) apod.

V systému nejsou obsaženy všechny možné kombinace oblastí parkování a režimů parkování.

PO obsahují atribut Kód zóny ve formátu ZXX, kde Z označuje druh PO a XX označuje oblast parkování.

Druh PO může nabývat hodnot:

- 1 = návštěvnické PO vydané pro režim parkování 1 rezidentní (modrý)
- 2 = návštěvnické PO vydané pro režim parkování 2 návštěvnický (oranžový)
- 3 = návštěvnické PO vydané pro režim parkování 3 střednědobý (fialový)
- 9 = dlouhodobá PO a speciální PO

Oblast parkování má shodné vlastnosti jako u SP, atributu codearea.

Např.:

- Kód zóny 101 tedy označuje návštěvnické PO vydané pro oblast parkování 01 centrum, režim parkování 1 rezidentní (modrý),
- Kód zóny 202 označuje návštěvnické PO vydané pro oblast parkování 02 Tyršova, režim parkování 2 návštěvnický (oranžový),
- Kód zóny 303 označuje návštěvnické PO vydané pro oblast parkování 03 Havlíčkova jih, režim parkování 3 střednědobý (fialový),
- Kód zóny 904 označuje dlouhodobé PO vydané pro oblast parkování 04 U Městského nádraží apod.

Kódy zóny 998 a 999 označují dlouhodobá PO platná ve všech oblastech parkování a ve všech režimech parkování.

Kód zóny 992 označuje návštěvnická PO, která jsou zajištěná prostřednictvím SMS a která jsou platná ve všech oblastech parkování s výjimkou oblasti parkování 01 centrum a ve všech režimech parkování.

Proces 1 pro vyhodnocení, zda vozidlo stojící ve SP-PA mělo platné PO:

1. RZ bez jakéhokoli platného PO zaznamenána při prvním průjezdu a současně RZ bez jakéhokoli platného PO zaznamenána ve stejném SP na stejném místě i při druhém průjezdu:
ANO = proces 1 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
2. RZ zaznamenána ve SP s režimem parkování 2 nebo 3 (codearea 2XX nebo 3XX) v neděli nebo ve svátek:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 1 pokračuje.
3. K danému SP existuje snímek DZ (lokální DZ) nebo existují snímky DZ (zónové DZ) z téhož dne z času o max. 1 minutu větší, než je čas prvního průjezdu:
ANO = proces 1 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
4. Druhý záznam je po min. 20 minutách a max. po 60 minutách:
ANO = proces 1 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
5. RZ má alespoň jedno PO končící méně jak 20 minut před prvním průjezdem:
ANO = konec procesu 1,
NE = proces 1 pokračuje.
6. RZ má alespoň jedno PO začínající méně jak 5 minut po druhém průjezdu:
ANO = konec procesu 1,
NE = proces 1 pokračuje.
7. RZ má již vygenerováno PSP z téhož dne ve stejném úseku:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 1 pokračuje.
8. RZ má již vygenerováno PSP ze stejného úseku a stejného místa v posledních třech dnech, během kterých AK v tomto úseku realizovala proces 1:
ANO = předat MP na ruční zpracování trvalého přestupku,
NE = vznik PSP.

V případě výše zmíněného konce procesu 1 začíná proces 2 pro vyhodnocení, zda vozidlo stojící ve SP-PA mělo správné PO. Do procesu 2 vstupují pouze PO s RZ tohoto vozidla a jsou vyloučena všechna PO nesplňující v procesu 1 body 4 a 5.

Proces 2:

1. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 998 nebo 999:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 2 pokračuje.
2. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 9XX, kde $XX < 90$ a současně XX u atributu Kód zóny je shodné s XX u atributu codearea:
NE = proces 2 pokračuje,
ANO =
 - a. SP má atribut codearea = 1XX nebo 3XX:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 2 pokračuje.
 - b. SP má atribut codearea = 2XX:
NE = proces 2 pokračuje,
ANO =
 - i. První záznam je od pondělí do pátku mimo svátek nejdříve v 8.20 a současně druhý záznam je od pondělí do pátku mimo svátek nejpozději v 15.40:
ANO = proces 2 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
3. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 992 a současně u SP je atribut codearea = YXX, kde Y je libovolné a $XX > 01$:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 2 pokračuje.
4. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 1XX a současně u SP je atribut codearea shodný:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 2 pokračuje.
5. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 2XX a současně u SP je atribut codearea shodný:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 2 pokračuje.
6. Alespoň jedno z PO má atribut Kód zóny = 3XX a současně u SP je atribut codearea shodný:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = vznik PSP.

V případě výše zmíněného konce vyhodnocování neprobíhá žádné další vyhodnocování dané RZ a AK-PA je ukončena.

Příloha č. 2 Pravidla vyhodnocení dodržování zákazů stání

SP nebo dočasné SP obsahují atribut sectionitemcategory. Validní hodnota atributu sectionitemcategory pro AK-ST je 5.

Proces 3 pro vyhodnocení, zda vozidlo stojící ve SP-ST porušilo zákaz stání:

1. RZ zaznamenána při prvním průjezdu a současně RZ zaznamenána ve stejném SP na stejném místě i při druhém průjezdu:
ANO = proces 3 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
2. K danému SP existuje snímek DZ (lokální DZ) nebo existují snímky DZ (zónové DZ) z téhož dne z času o max. 1 minutu větší, než je čas prvního průjezdu:
ANO = proces 3 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
3. Alespoň jedno z PO u RZ má atribut Kód zóny = 999:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 3 pokračuje.
4. Druhý záznam je po min. 20 minutách a max. po 60 minutách:
ANO = proces 3 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
5. RZ má již vygenerováno PSP z téhož dne ve stejném úseku:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 3 pokračuje.
6. RZ má již vygenerováno PSP ze stejného úseku a stejného místa v posledních třech dnech, během kterých AK v tomto úseku realizovala proces 3:
ANO = předat MP na ruční zpracování trvajícího přestupku,
NE = vznik PSP.

V případě výše zmíněného konce vyhodnocování neprobíhá žádné další vyhodnocování dané RZ a AK-ST je ukončena.

Příloha č. 3 Pravidla vyhodnocení dodržování zákazů zastavení

SP nebo dočasné SP obsahují atribut sectionitemcategory. Validní hodnota atributu sectionitemcategory pro AK-ZA je 4.

Proces 4 pro vyhodnocení, zda vozidlo stojící ve SP-ZA porušilo zákaz zastavení:

1. RZ zaznamenána při prvním průjezdu s prokazatelným zastavením, případně RZ zaznamenána ve stejném SP na stejném místě i při druhém průjezdu:
ANO = proces 4 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
2. K danému SP existuje snímek DZ (lokální DZ) nebo existují snímky DZ (zónové DZ) z téhož dne z času o max. 1 minutu větší, než je čas prvního průjezdu;
ANO = proces 4 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
3. Alespoň jedno z PO u RZ má atribut Kód zóny = 999:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 4 pokračuje.
4. Případný druhý záznam je po max. po 60 minutách:
ANO = proces 4 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
5. RZ má již vygenerováno PSP z téhož dne ve stejném úseku:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 4 pokračuje.
6. RZ má již vygenerováno PSP ze stejného úseku a stejného místa v posledních třech dnech, během kterých AK v tomto úseku realizovala proces 4:
ANO = předat MP na ruční zpracování trvalého přestupku,
NE = vznik PSP.

V případě výše zmíněného konce vyhodnocování neprobíhá žádné další vyhodnocování dané RZ a AK-ZA je ukončena.

Příloha č. 4 Pravidla vyhodnocení dodržování pravidel parkovišť K+R

SP obsahují atribut secitonitemcategory. Validní hodnota atributu sectionitemcategory pro AK-KR je 7.

Proces 5 pro vyhodnocení, zda vozidlo stojící ve SP-KR porušilo pravidla parkovišť K+R:

1. RZ zaznamenána při prvním průjezdu a současně RZ zaznamenána ve stejném SP na stejném místě i při druhém průjezdu:
ANO = proces 5 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
2. K danému SP existuje snímek DZ (lokální DZ) z téhož dne z času o max. 1 minutu větší, než je čas prvního průjezdu:
ANO = proces 5 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
3. Alespoň jedno z PO u RZ má atribut Kód zóny = 999:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 5 pokračuje.
4. Druhý záznam je po min. 10 minutách a max. po 60 minutách:
ANO = proces 5 pokračuje,
NE = konec vyhodnocování.
5. RZ má již vygenerováno PSP z téhož dne ve stejném úseku:
ANO = konec vyhodnocování,
NE = proces 5 pokračuje.
6. RZ má již vygenerováno PSP ze stejného úseku a stejného místa v posledních třech dnech, během kterých AK v tomto úseku realizovala proces 5:
ANO = předat MP na ruční zpracování trvajícího přestupku,
NE = vznik PSP.

V případě výše zmíněného konce vyhodnocování neprobíhá žádné další vyhodnocování dané RZ a AK-KR je ukončena.

Příloha č. 5 Podoba dokumentace OPSP ve formátu PDF

Oznámení podezření ze spáchání přestupku

Vytvořeno dne <datum vytvoření OPSP>

Místo zjištění podezření z přestupku: Jihlava

ulice: <název ulice>¹

v blízkosti domu č.p.: <č.p. nejbližšího domu>²

GPS souřadnice: <souřadnice PSP>

Dne <datum PSP> v době nejméně od <čas průjezdu 1> do <čas průjezdu 2> hod. na výše uvedeném místě neznámý řidič motorového vozidla registrační značky <RZ> nerespektoval dopravní značku <DZ>³.

Neznámý řidič svým jednáním porušil ust. § 4 písm. c) zákona č. 361/2000 Sb., o provozu na pozemních komunikacích a o změnách některých zákonů, ve znění pozdějších předpisů, a je tak důvodně podezřelý ze spáchání přestupku podle ust. § 125c odst. 1 písm. k) téhož zákona. Porušení pravidel nemělo za následek dopravního nehodu.

Obsah přílohy:

Dokumentace průjezdu č. 1 dne <datum PSP> v <čas průjezdu 1> hod.

Dokumentace průjezdu č. 2 dne <datum PSP> v <čas průjezdu 2> hod.

Přehledová mapa parkujícího vozidla

Dokumentace dopravního značení dne <datum PSP> v <čas průjezdu DZ> hod.

Přehledová mapa dopravního značení

<pokud jsou v databázi PO platná v datum PSP, pak vlož „Jiná parkovací oprávnění“>

Dokumentace průjezdu č. 1 dne <datum PSP> v <čas průjezdu 1> hod.

<celkové foto průjezdu 1>

<detailní foto RZ průjezdu 1>

Dokumentace průjezdu č. 2 dne <datum PSP> v <čas průjezdu 2> hod.

<celkové foto průjezdu 2>

<detailní foto RZ průjezdu 2>

Přehledová mapa parkujícího vozidla

<mapa s lokalizací zaznamenaného vozidla, SP a okolím>

¹ Zdroj: SP, atribut street

² Zdroj: adresní body ČSÚ, uvádět nejbližší adresní bod k místu spáchání přestupku

³ Zdroj: DZ / popis značky (automaticky)

Dokumentace dopravního značení dne <datum PSP> v <čas průjezdu DZ> hod.

<celkové foto průjezdu DZ>

Přehledová mapa dopravního značení

GPS souřadnice dopravního značení: <souřadnice DZ>

<mapa s lokalizací DZ>

<pokud je zónové DZ, pak opakovat obě části pro všechny jednotlivé DZ>

Jiná parkovací oprávnění

Databáze parkovacích oprávnění (PO) eviduje v uvedené době u RZ <RZ> PO, která však výše uvedeného dne ve výše uvedené době neopravňovala řidiče ke stání v oblasti parkování <oblast parkování>⁴, režimu parkování <režim parkování>⁵.

<tabulka obsahující sloupce

Kód⁶

Druh PO

- pokud Kód, první znak = 1, 2 nebo 3, vlož „návštěvnícké“,
- pokud = 9 a současně rozdíl datumu a času ukončení a datumu a času zahájení =< 24 hod., vlož „volné hodiny“,
- pokud = 9 a současně rozdíl datumu a času ukončení a datumu a času zahájení > 24 hod., vlož „dlouhodobé“,

Oblast = druhý a třetí znak Kódu

Režim = první znak Kódu

Zdroj⁷

Datum a čas zahájení⁸

Datum a čas ukončení⁹

Cena¹⁰>

⁴ Zdroj: SP, atribut codearea, druhý a třetí znak

⁵ Zdroj: SP, atribut codearea, první znak. Pokud = 1, vlož „1 rezidentním (modrém)“. Pokud = 2, vlož „2 návštěvníckém (oranžovém)“. Pokud = 3, vlož „3 střednědobém (fialovém)“.

⁶ Zdroj: EasyPark Smarthub, atribut Kód zóny

⁷ Zdroj: EasyPark Smarthub, atribut Zdrojový systém. Pokud = Jihlava-město, vlož „VERA“. Jinak vlož atribut.

⁸ Zdroj: EasyPark Smarthub, atribut Čas zahájení

⁹ Zdroj: EasyPark Smarthub, atribut Čas ukončení

¹⁰ Zdroj: EasyPark Smarthub, atribut Cena

